SIRIUS

I MANUALE USO E MANUTENZIONE

GB OPERATOR'S INSTRUCTION BOOK

Tasti funzione e voci di menu

Posizione	Denominazione	Posizione	Denominazione
1	Tasto HOME	6	Tasto START/PAUSE
2	Display LCD	7	Tasto multifunzione di destra
3	Tasto STOP	8	Tasto multifunzione di sinistra
4	Tasto Freccia Su	9	Tasto ON/OFF
5	Tasto Freccia Giù	10	Tasto Menu

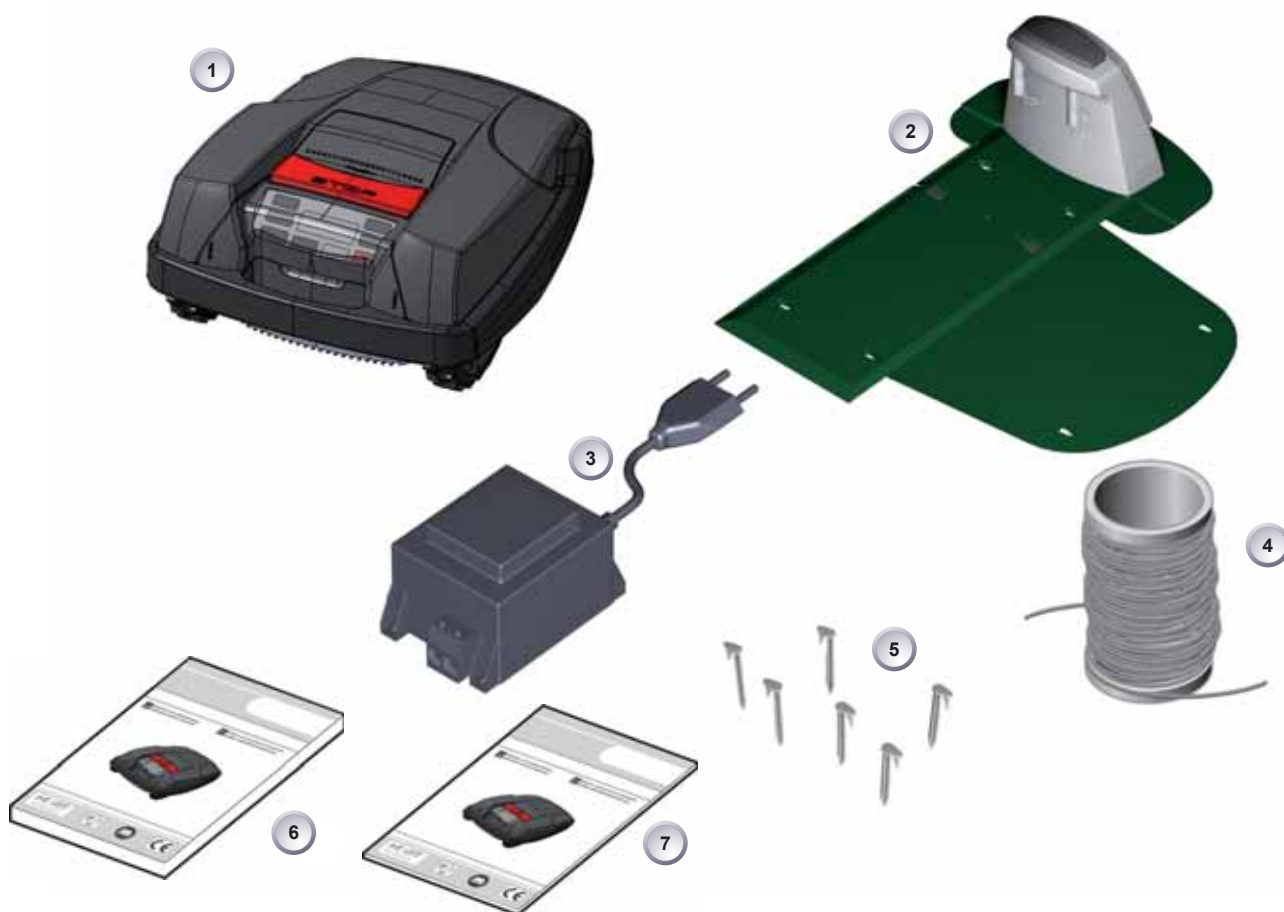
- Le diverse voci di menu da richiamare e le relative descrizioni sono contenute nelle pagine indicate.

Capitolo/Pagina
„Messa in funzione“ pagina 21
„Impostazione dell'ora“ pagina 31
„Impostazione della data“ pagina 31
„Impostazione della lingua“ pagina 32
„Inserimento del codice PIN“ pagina 22
„Modifica del codice PIN“ pagina 22
„Attivazione o disattivazione del tono dei tasti“ pagina 32
„Attivazione o disattivazione del sensore pioggia“ pagina 33
„Modifica del contrasto del display LCD“ pagina 33
„Reset alle impostazioni di fabbrica“ pagina 33
„Impostazione del programma settimanale“ pagina 29
„Impostazione dei punti di inizio“ pagina 30

1 Fornitura

1.1 Rimozione della macchina dall'imballo

- Rimuovere con cautela il rasaerba robotizzato ed i suoi componenti dall'imballo e verificare se sono presenti danni dovuti al trasporto. Ove fossero presenti danni dovuti al trasporto, informare immediatamente il proprio rivenditore.
- Nel caso in cui il rasaerba robotizzato venga spedito, conservare l'imballo originale e i documenti di trasporto.

1.2 Fornitura

Posizione	Denominazione	Posizione	Denominazione
1	Rasaerba robotizzato	5	Chiodi per prato (180 pezzi)
2	Stazione base	6	Libretto di istruzioni
3	Trasformatore	7	Guida rapida
4	Cavo di delimitazione (150 m)		

Italiano

Sommario

2 Informazioni su questo prodotto

- Osservare le indicazioni di sicurezza e avvertenza contenute in questo libretto di istruzioni e presenti sul rasaerba robotizzato.
- Il presente libretto di istruzioni è parte integrante del prodotto descritto e dovrà essere consegnato ad eventuali acquirenti insieme al prodotto.
- Consegnate o prestate la macchina soltanto a persone esperte e a conoscenza del funzionamento e del corretto utilizzo della macchina. Consegnate anche il Manuale con le istruzioni d'uso, da leggere prima di iniziare il lavoro.

2.1 Utilizzo conforme

- Il rasaerba robotizzato è previsto esclusivamente per la rasatura di una superficie erbosa in ambiente privato.
- Qualsiasi altro utilizzo diverso da quello descritto è considerato non conforme.

2.2 Usi proibiti

1. Non deve essere utilizzato a livello industriale o in impianti pubblici, parchi, campi sportivi, nonché in agricoltura e selvicoltura.
2. Non deve essere utilizzato per il taglio di altri materiali, in particolare per materiali che si trovano al di sopra del livello del terreno, per i quali sia necessario sollevare il rasaerba stesso.
3. Non deve essere utilizzato per triturare rami, o materiali più consistenti dell'erba.
4. Non deve essere utilizzato per trasportare, spingere o trainare altri oggetti, carrelli o simili.
5. È proibito applicare alla presa di forza della macchina utensili o applicazioni che non siano quelli indicati dal costruttore.

3 Avvertenze per la sicurezza

3.1 Spiegazione dei simboli

Nel presente libretto di istruzioni vengono utilizzate le seguenti avvertenze per la sicurezza. Il termine di segnalazione si riferisce in questi casi al rispettivo rischio.

Avvertenza!

Avvertenza per la presenza di possibile pericolo che può causare lesioni gravi o letali.

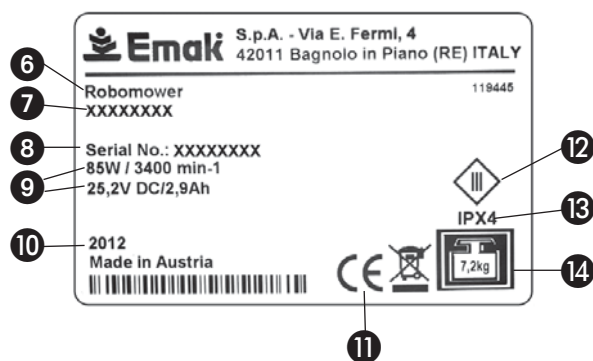
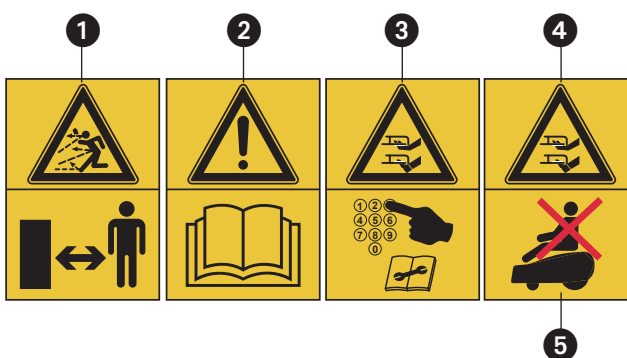
Cautela!

Situazione pericolosa che può causare lesioni.

Attenzione

Situazione pericolosa che può causare danni all'apparecchio.

Nota!

Descrizione esplicativa, utile per comprendere la procedura o modalità di lavoro da eseguire.

1 - **ATTENZIONE! -** Non lasciare avvicinare nessuno durante il lavoro. Fare attenzione alla proiezione di oggetti.

2 - Leggere il libretto uso e manutenzione prima di utilizzare questa macchina.

3 - **Attenzione alle lame taglienti** durante il settaggio o la manutenzione della macchina.

4 - **Attenzione alle lame taglienti** durante la fase di lavoro.

5 - **È VIETATO** salire sul rasaerba robotizzato.

6 - Tipo di macchina: **RASAERBA ROBOTIZZATO.**

7 - Marchio e modello macchina.

8 - Numero di serie.

9 - Dati Tecnici.

10 - Anno di fabbricazione.

11 - Marchio CE di conformità.

12 - Apparecchio di classe 3.

13 - Classe di protezione della macchina.

14 - Peso della macchina.

Italiano

Dispositivi di sicurezza

- Non è ammesso modificare, manipolare o rimuovere i dispositivi di sicurezza. La mancata osservanza può mettere in pericolo la salute dell'operatore e di altre persone.
- Per evitare un'accensione involontaria o non autorizzata del rasaerba robotizzato, questo è stato protetto da un codice PIN di accesso.
- Il rasaerba robotizzato viene consegnato con codice PIN 0000 impostato in fabbrica.
- Se si inserisce per tre volte consecutive un codice PIN errato, è necessario inserire un codice PUK, che deve essere richiesto al rivenditore.
- Il rasaerba robotizzato è provvisto di un sensore di sicurezza. Quando si solleva il rasaerba robotizzato, entro 2 secondi vengono fermati sia il motore che le lame di taglio.
- Se viene a contatto con un ostacolo, il rasaerba robotizzato torna indietro, si ferma e cambia direzione di marcia.

3.2 Avvertenze generali di sicurezza

Il proprietario è responsabile di eventuali incidenti che coinvolgono altre persone ed altre proprietà.

Cautela!

Pericolo di lesione.

- Non disattivare dispositivi di sicurezza e protezione.

- Il rasaerba robotizzato non può essere utilizzato da persone che non hanno acquisito sufficiente familiarità con lo stesso, oppure che non hanno letto e compreso il libretto di istruzioni.
- Durante la rasatura, evitare di avvicinare braccia e gambe alle lame in rotazione.
- Se si riscontrano difetti sul rasaerba robotizzato, ad es. lame di taglio, cavo o stazione base, non metterlo in funzione.
- Far riparare i difetti da personale specializzato.

Avvertenza!

Prestare la massima attenzione affinché bambini e animali non si avvicinino mai alla macchina. Non permettere che i bambini giochino con il dispositivo.

3.3 Avvertenze per la sicurezza durante l'uso

Avvertenza!

L'accensione involontaria o l'utilizzo non autorizzato possono causare lesioni gravissime.

- Il rasaerba robotizzato deve essere spento e protetto da un codice PIN.

Nota!

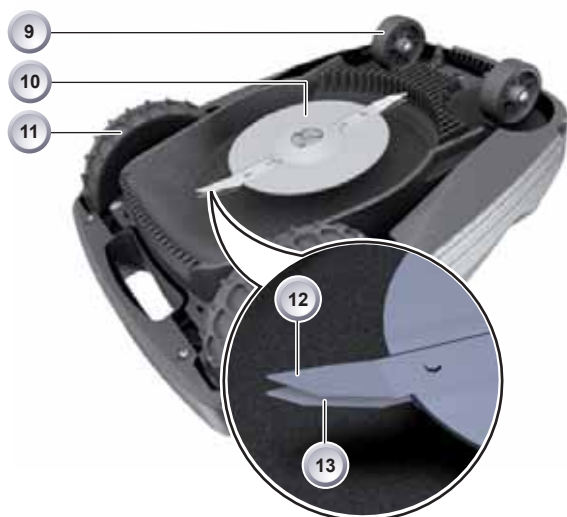
- Conservare codice PIN e codice PUK in luogo inaccessibile a persone non autorizzate.
- Il proprietario può cambiare il codice PIN.
- Dopo tre inserimenti errati consecutivi del codice PIN, è necessario inserire un codice PUK.
- Inserendo più volte il codice PUK errato è necessario attendere 24 ore per poterlo inserire nuovamente.

- Controllare regolarmente se rasaerba robotizzato e stazione base sono danneggiati.
- Far sostituire o riparare componenti e batterie danneggiati da officine specializzate ed autorizzate.

Nota!

- Non effettuare mai da soli operazioni o riparazioni che non siano di normale manutenzione. Rivolgersi soltanto ad officine specializzate ed autorizzate.

4 Informazioni sul prodotto

4.1 Descrizione del prodotto

1 Pannello di comando

2 Impugnatura per il trasporto

3 Contatti per carica

4 Paraurti

5 Struttura

6 Placca di copertura (sportello per regolazione altezza)

7 Regolazione altezza all'interno

8 Tasto STOP

9 Ruote anteriori

10 Disco portalame

11 Ruote di trazione con profilo resistente

12/13 Lame di taglio/pulizia

4.2 Descrizione del funzionamento

- Il rasaerba robotizzato è un tosaerba automatico alimentato a batteria, che si sposta liberamente in un'area da rasare delimitata.
- Questa area viene circoscritta da un cavo di delimitazione collegato alla stazione base.
- Per caricare la batteria, il rasaerba robotizzato si porta nella stazione base seguendo il cavo di delimitazione.
- Per la rasatura normale sono installati in fabbrica dei programmi che comprendono anche la funzione di rasatura di superficie e di bordatura. Questi programmi di rasatura possono essere modificati.
- Il rasaerba robotizzato è dotato di un sensore pioggia. A seconda dell'impostazione, quando inizia a piovere, il rasaerba robotizzato può tornare autonomamente verso la stazione base, oppure continuare a rasare sotto la pioggia.
- Lungo il percorso si possono inoltre impostare diversi cosiddetti punti di inizio. Il rasaerba robotizzato si avvicina autonomamente ai punti di inizio definiti con la programmazione e da qui inizia a rasare.
- Grazie alla particolare disposizione delle lame, l'erba tagliata non viene raccolta, ma rimane sul prato in mezzo ai fili d'erba producendo un effetto di pacciamatura e fertilizzante.

4.3 Pannello di comando

1	Tasto HOME	6	Tasto START/PAUSE
2	Display LCD	7	Tasto multifunzione di destra
3	Tasto STOP	8	Tasto multifunzione di sinistra
4	Tasto Freccia Su	9	Tasto ON/OFF
5	Tasto Freccia Giù	10	Tasto Menu

- Funzione dei tasti
  - Il [tasto HOME] (1) permette di interrompere la rasatura in corso. Il rasaerba robotizzato si porta nella stazione base. Il rasaerba robotizzato inizia dalla successiva finestra di rasatura.
  - Sul [display LCD] (2) viene visualizzato lo stato attuale o il menu selezionato.
  - Premendo il [tasto STOP] (3), il rasaerba robotizzato e le lame da taglio si fermano nel giro di 2 secondi.
  - I tasti [Freccia su] (4) e [Freccia Giù] (5) servono per navigare nel menu e modificare i valori.
  - Con il [tasto START/PAUSE] (6) si avvia o si interrompe il funzionamento del rasaerba robotizzato.
  - Con i [tasti multifunzione di destra o sinistra] (7) o (8) si confermano i comandi (selezione di un comando di menu), ad esempio, oppure si torna alla voce precedente.
  - Con il [tasto ON/OFF] (9) si accende/spegne il rasaerba robotizzato.
  - Con il [tasto Menu] (10) si apre il menu di selezione.

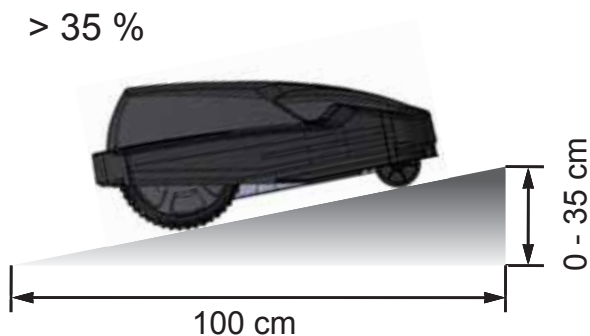
4.4 Sensori nel rasaerba robotizzato

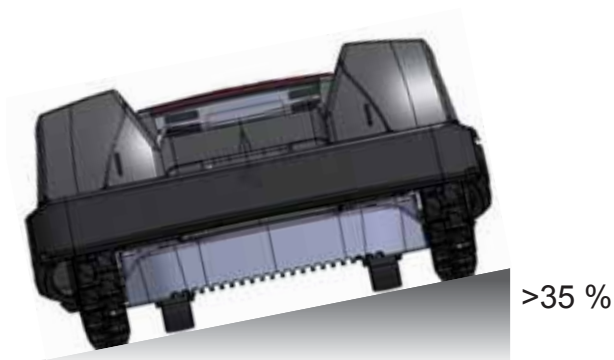
Sensori d'urto e riconoscimento di ostacoli

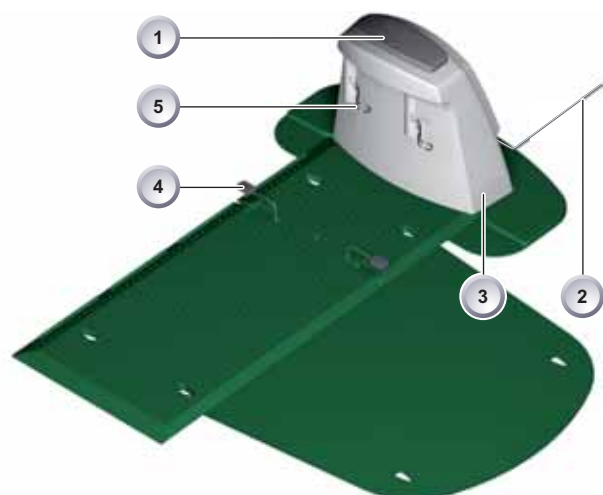
- Il rasaerba robotizzato è provvisto di sensori che in caso di contatto con ostacoli, fanno invertire la direzione di marcia all'apparecchio. In caso di urto contro un ostacolo, la parte superiore dell'alloggiamento (1) si sposta leggermente. Questo spostamento fa scattare un sensore che attiva l'inversione della direzione di marcia.
- Se si solleva il rasaerba robotizzato dall'impugnatura mentre è in funzione, un sensore di sicurezza ferma la lama nel giro di 2 secondi e disinserisce la trasmissione.
- Il rasaerba robotizzato è provvisto di un sensore pioggia, che interrompe la rasatura quando inizia a piovere e provvede a far tornare il rasaerba robotizzato nella sua stazione base.

Nota!

Se il rasaerba robotizzato viene fermato da un sensore di sicurezza, non riparte autonomamente. Per rimetterlo il funzione, è necessario confermare ed eliminare l'errore premendo il tasto multifunzione.

Sensore antiribaltamento nella direzione di marcia

- Se durante la marcia il rasaerba robotizzato incontra una salita o una discesa con pendenza superiore al 35%, il sensore antiribaltamento lo ferma.

Sensore antiribaltamento laterale

- Se durante la marcia il rasaerba robotizzato incontra una pendenza laterale superiore al 35%, il sensore antiribaltamento lo ferma.

4.5 Stazione base

- La stazione base (3) viene collegata all'alimentatore (trasformatore) con il cavo a bassa tensione (2).
- La stazione base (3) genera un segnale di comando e lo invia lungo il cavo di delimitazione (4).
- Sulla stazione base (3) si trovano due contatti di carica (5), che si collegano ai rispettivi contatti di carica del rasaerba robotizzato, non appena questo entra nella stazione base (3).
- Sulla stazione base (3) si trova il [tasto HOME] (1). Premendo questo tasto (1), il rasaerba robotizzato interrompe la sua attività temporanea per quella giornata e torna autonomamente alla stazione base (3).

4.6 Trasformatore

Attenzione

Danni causati da spruzzi d'acqua

Posizionare il trasformatore in un luogo asciutto e protetto da spruzzi d'acqua.

4.7 Cavo di delimitazione

Attenzione

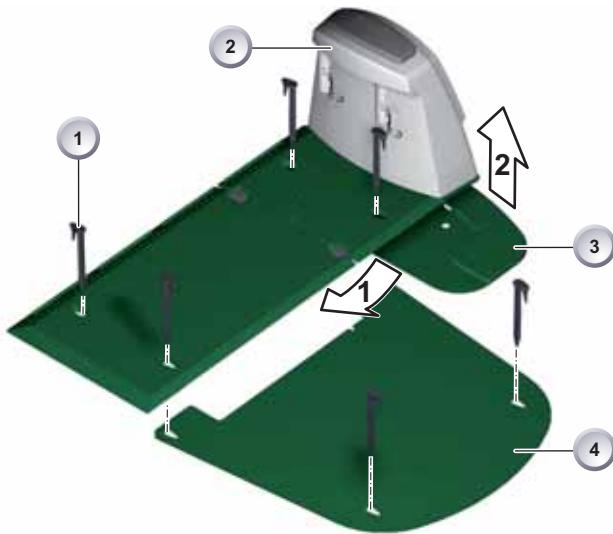
Danni al cavo di delimitazione

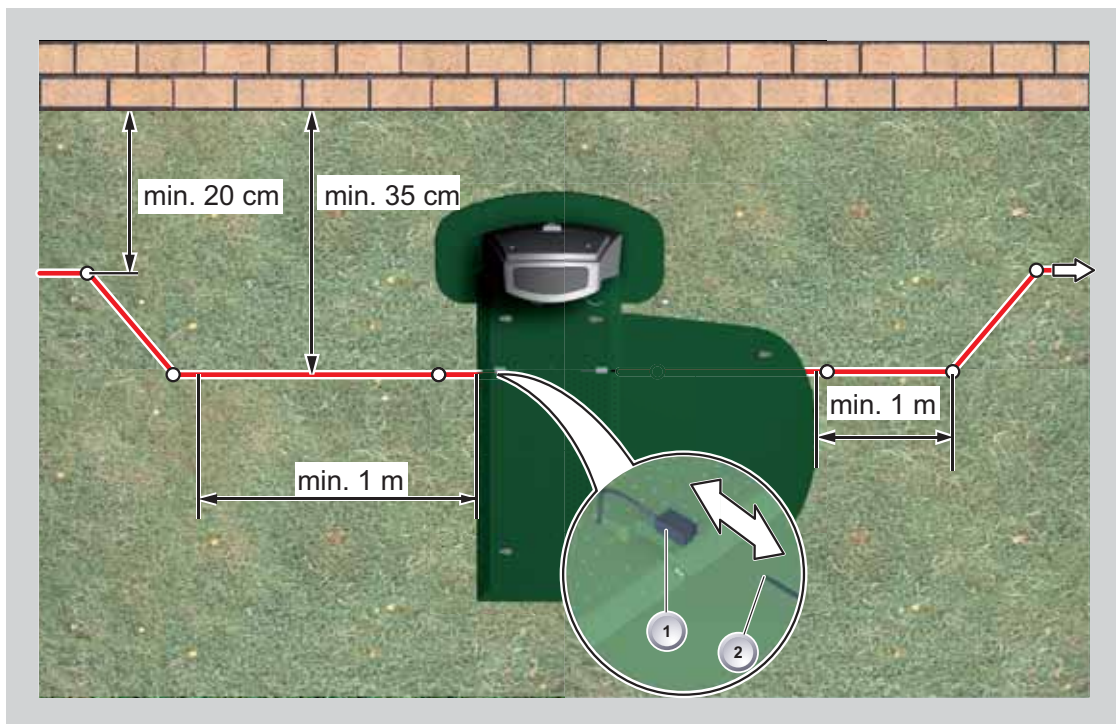
Non scarificare il prato nell'area intorno al cavo di delimitazione posato.

- Il cavo di delimitazione viene fissato con gli appositi chiodi per prato. Se il cavo di delimitazione fornito non è sufficiente per delimitare l'intera superficie erbosa, è possibile acquistare una prolunga idonea dal proprio rivenditore.

5 Montaggio/Installazione

Italiano

5.1 Assemblaggio della stazione base

- Inserire il bordo anteriore della piastra base (3) nella piastra della stazione base (2) seguendo la direzione della freccia **1**, quindi farla scattare verso l'alto seguendo la direzione della freccia **2**. Posizionare la piastra di prolunga (4) sotto la stazione base (2) e fissarla con i chiodi (1).

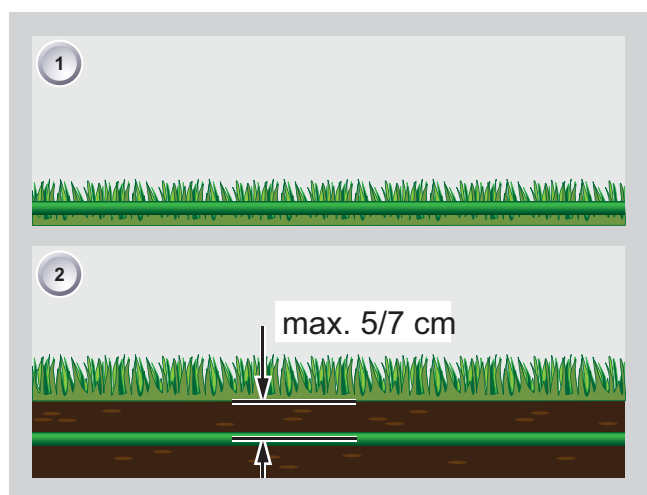
5.2 Montaggio della stazione base

- Posizionare la stazione base in un punto del giardino ombreggiato, pianeggiante e protetto dalla pioggia e fissarla con i chiodi da prato (punti bianchi). Rispettare le misure indicate.
  - Spelare il cavo di delimitazione (2) e collegare ad un lato (1) della stazione base, quindi posarlo, come illustrato nella figura, facendo attenzione alle distanze.
  - Per evitare danni durante la rasatura, quando si posa il cavo di delimitazione (2) avere cura che questo appoggi ovunque direttamente sul terreno. Assicurare con ulteriori chiodi i punti in cui il cavo di delimitazione (2) non appoggia direttamente sul terreno.

5.3 Posa del cavo di delimitazione

Attenzione!

Pericolo di danni al cavo di delimitazione e di compromissione del funzionamento del rasaerba robotizzato!

- Per garantire un funzionamento sicuro, è necessario posare il cavo di delimitazione come descritto nella procedura seguente.
- Controllare la superficie da rasare.
- Rimuovere mucchi di terra sollevati da talpe, frutti caduti e buchi nell'area da rasare. Posare il cavo di delimitazione girando intorno agli ostacoli.
- Il rasaerba robotizzato non può rasare superfici dove l'erba è più alta di 8 cm, pertanto queste superfici devono essere rasate prima di posare il cavo di delimitazione.
- Dopo aver posato il cavo di delimitazione **sul prato**, nell'area del cavo non si deve più scarificare.

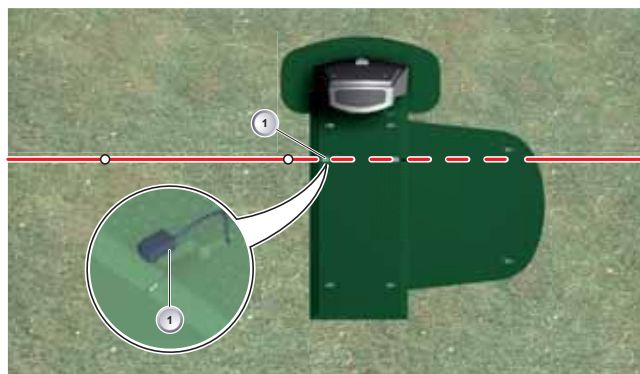
Opzioni di posa

- Il cavo di delimitazione può essere posato sia sul prato (1) che sotto la cotica erbosa (2) fino ad una profondità di 5/7 cm. Far eseguire la posa sotto la cotica erbosa dal rivenditore.
- Ove fosse necessario, si possono anche combinare entrambe le varianti.
- Se si posano oltre 200 m di cavo è necessario installare una seconda base (opzionale) da utilizzare solo per la ricarica.

Nota!

Si consiglia di utilizzare la seconda base per giardini semplici dove non si utilizzano i punti di ingresso programmati.

1. Posizionare la base di ricarica con i morsetti (1) allineati al cavo di delimitazione, sulla linea dello stesso;

Attenzione

Non collegare i morsetti (1) al cavo di delimitazione!!

2. Prima di fissare la base di ricarica con i chiodi (2) al terreno verificare che il rasaerba robotizzato, al rientro per ricaricarsi, si posizioni correttamente;

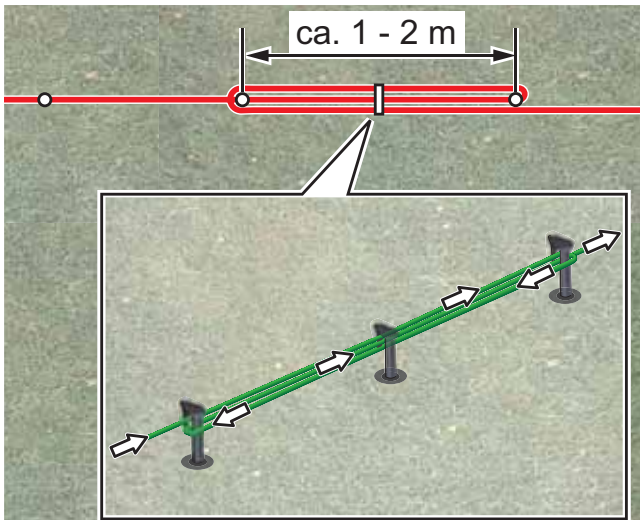
3. Collegare la base di ricarica alla rete elettrica (vedi cap. 5.7 - 5.8 - 5.9).

Nota!

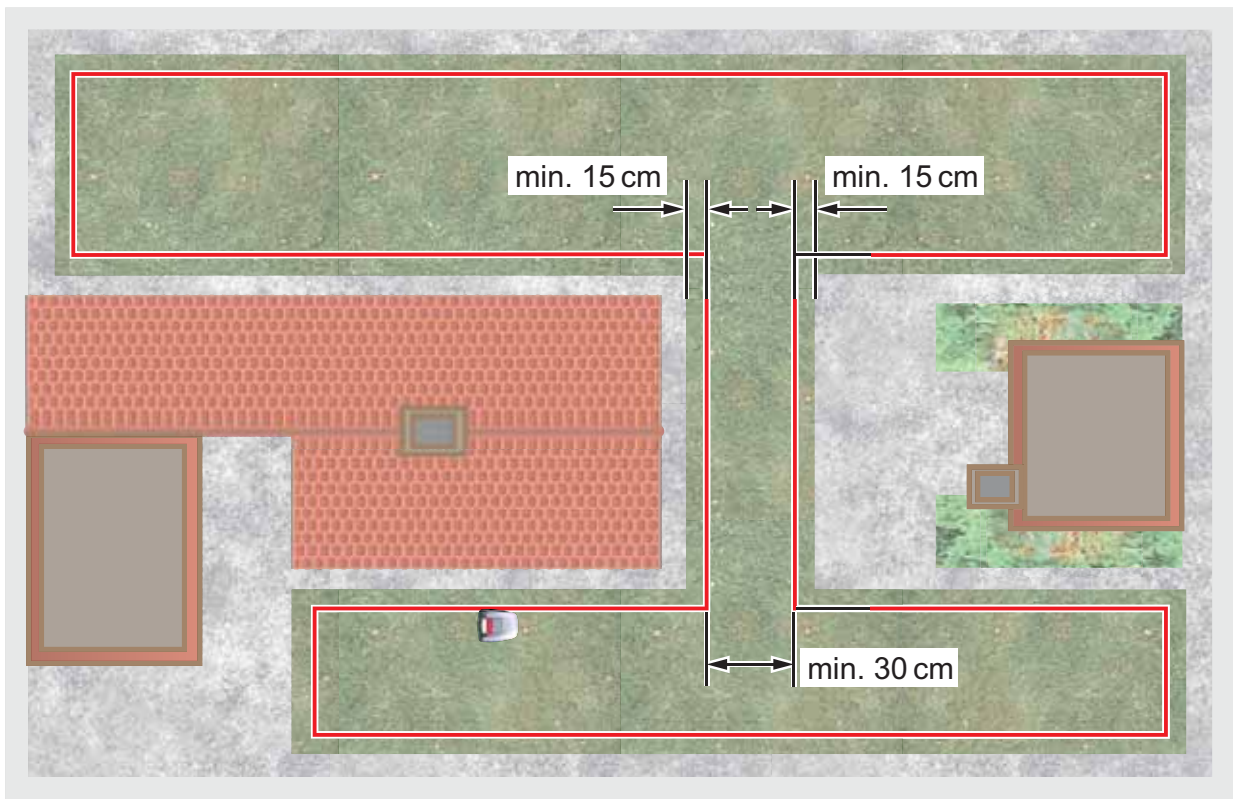
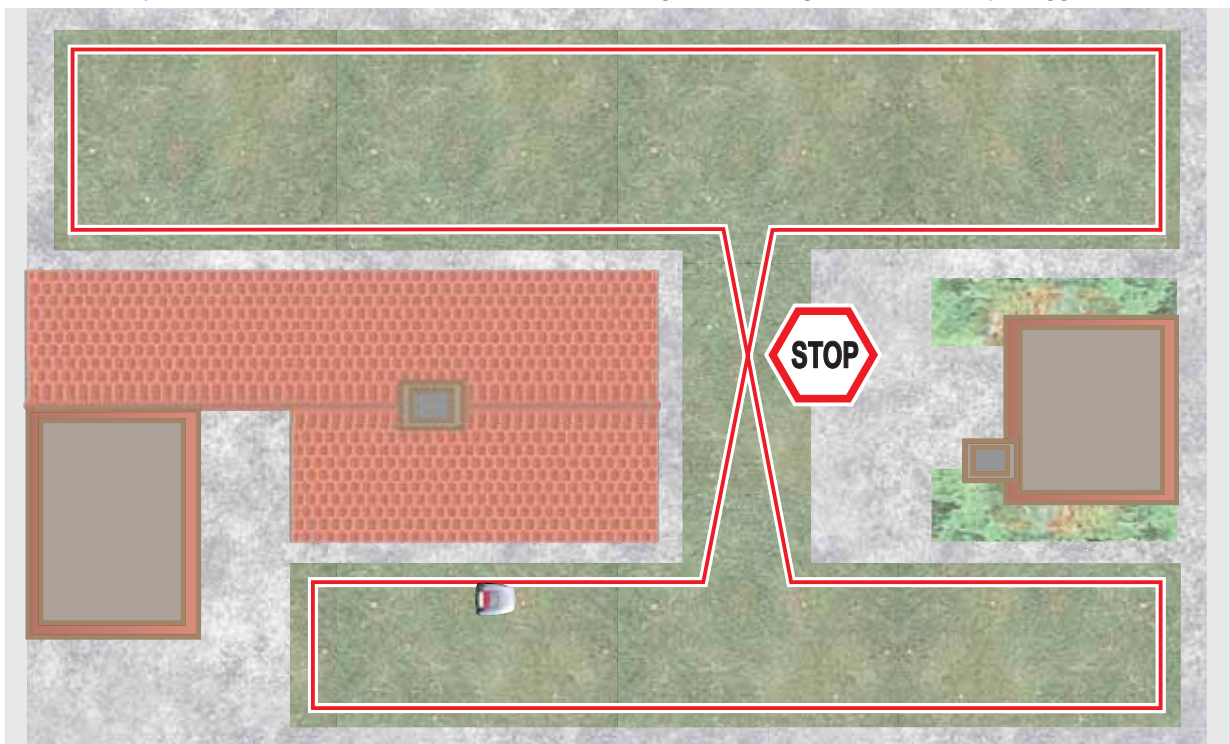
Si consiglia di installare la seconda base di ricarica al momento dell'installazione dell'impianto. Se si installa in un secondo momento è più difficile rintracciare il filo di delimitazione se è interrato.

Attenzione

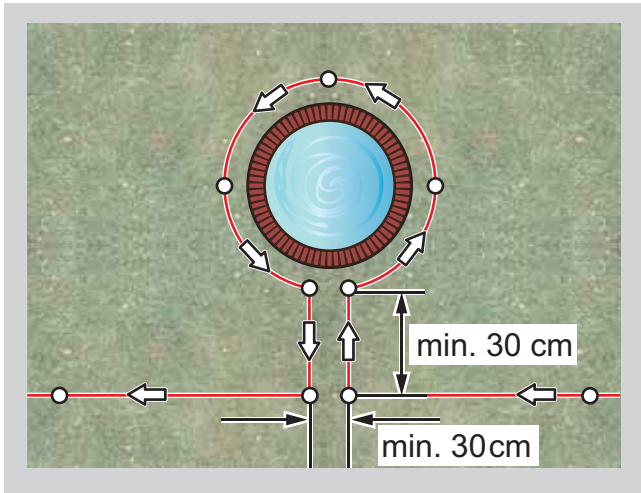
Se si installa la seconda base non sono più validi i punti di ingresso memorizzati sul rasaerba robotizzato.

Cavo di riserva

- Per poter spostare la stazione base anche dopo aver allestito l'area da rasare, oppure per ampliare quest'ultima, è necessario creare delle riserve di cavo a distanze regolari lungo il cavo di delimitazione stesso. A tale scopo, far girare il cavo di delimitazione intorno ad un chiodo infisso nel prato, farlo tornare al chiodo precedente, quindi proseguire, come illustrato nella figura, e fissarlo con un ulteriore chiodo.

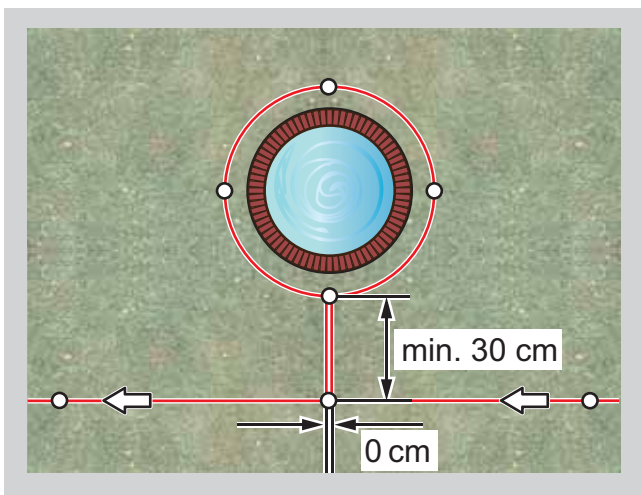
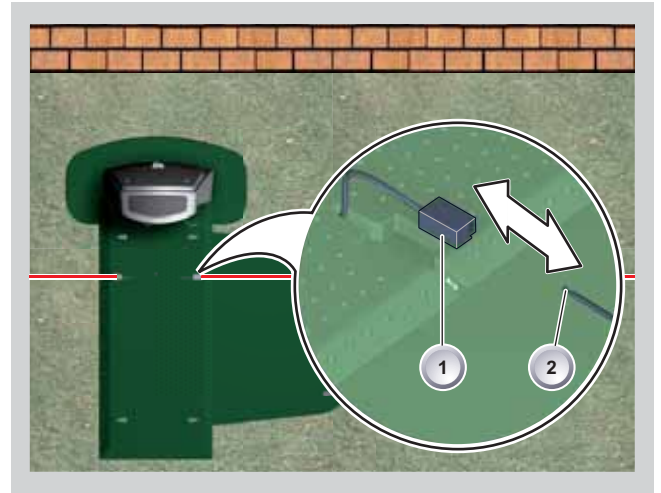
- Il numero di riserve dipende dalle proprie necessità.

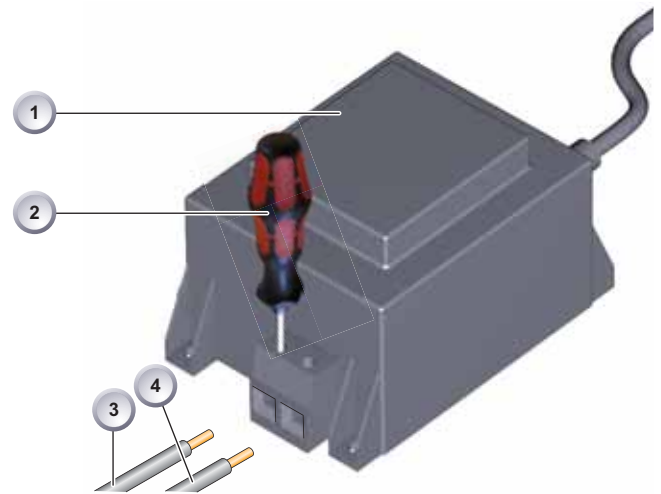
5.4 Opzioni di posa

- Se il cavo di delimitazione viene posato attraverso dei passaggi, per garantire il corretto funzionamento del rasaerba robotizzato, rispettare le distanze minime da ostacoli indicate nel grafico e la larghezza minima di passaggio.

- Se il cavo di delimitazione forma degli incroci, quando il rasaerba robotizzato arriva su questi punti, il processo di rasatura viene interrotto, poiché l'apparecchio non è in grado di elaborare i segnali ricevuti in questi punti.

5.5 Posa intorno ad ostacoli

- Quando si effettua la posa del cavo intorno agli ostacoli, osservare le distanze indicate nel grafico.

- A partire da una distanza minima di 30 cm, il rasaerba robotizzato rileva la distanza riconoscendola come percorso e gira intorno all'ostacolo.

Nota!

Se la distanza tra il percorso di delimitazione ostacolo del cavo è 0 cm, è possibile che l'apparecchio passi sopra il cavo.

5.6 Collegamento del cavo di delimitazione alla stazione base

- Al termine della posa, spelare il cavo di delimitazione (2) e collegarlo ai morsetti (1).

5.7 Collegamento dei cavi a bassa tensione al trasformatore

- Spelare i cavi a bassa tensione (3) e (4) per circa 10 mm.
- Svitare le viti con il cacciavite (2) e collegare i cavi a bassa tensione (3) e (4) al trasformatore (1).
- I cavi possono essere collegati in qualsiasi modo, poiché non è necessario rispettare una determinata polarità.
- Infilare la spina del trasformatore nella presa di rete.

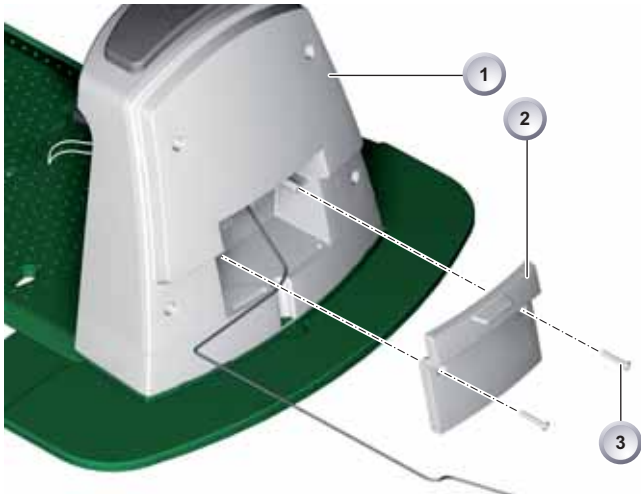
Attenzione

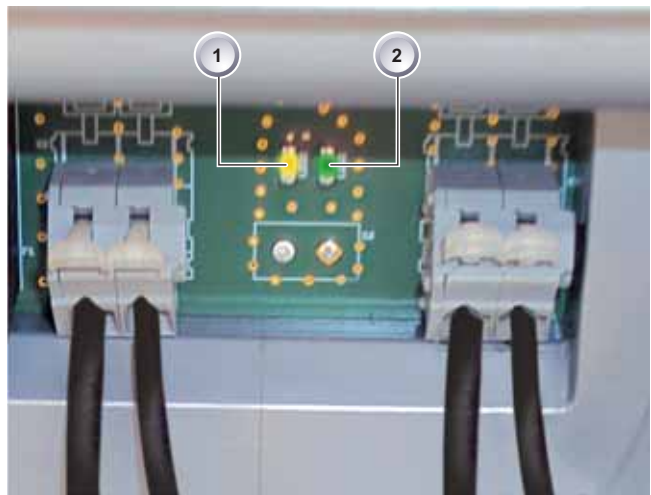
Quando si verifica un'interruzione della rete di alimentazione è sempre necessario scollegare e ricollegare la spina del trasformatore.

Italiano

5.8 Apertura del coperchio sul retro della stazione base

Nota!

Il coperchio deve essere aperto solo per controllare gli indicatori LED.

- Per controllare il collegamento, svitare le viti di fi ssaggio (3) e rimuovere il coperchio (2) dalla stazione base (1).

5.9 Controllo del collegamento

Attenzione!

Danni ai cavi.

Dopo che sono stati collegati i cavi, i LED si accendono. Se non si accendono, sfilare la spina di rete e controllare se tutti i collegamenti e i cavi sono correttamente in sede o se sono danneggiati.

LED giallo (1):

- si accende quando la stazione base è collegata al trasformatore ed è instaurato il collegamento elettrico con il trasformatore.
- lampeggia durante la carica del rasaerba robotizzato.

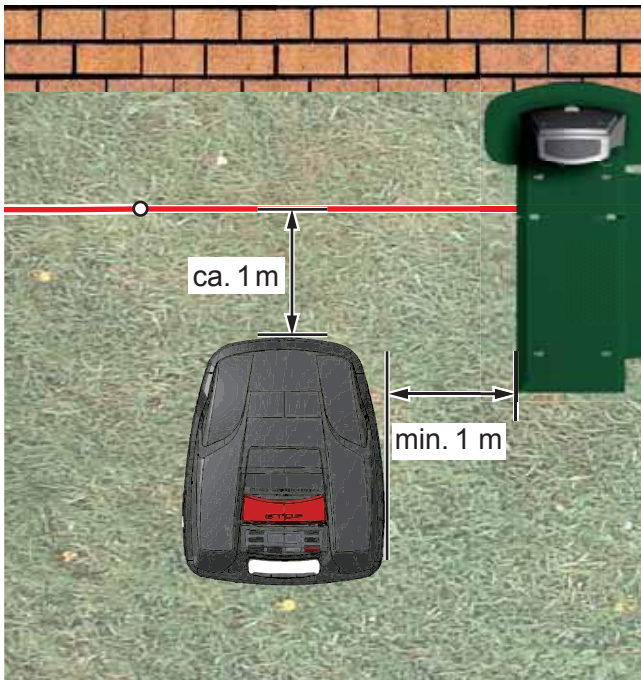
Il LED verde (2):

- si accende quando il cavo di delimitazione è posato correttamente e il circuito è regolare.
- lampeggia e poi si spegne quando il circuito del cavo di delimitazione non è regolare.

6 Messa in funzione

6.1 Operazioni preliminari

Nota!

Prima di iniziare la messa in funzione, portare il rasaerba robotizzato sulla sua posizione di partenza nell'area da rasare già delimitata. Per le informazioni sul trasporto del rasaerba robotizzato, fare riferimento a pagina 35.

- Rispettare le misure indicate.

6.2 Accensione/Indicazione di stato

- Accendere il rasaerba robotizzato premendo il [tasto ON/OFF].

```
Emak Robomower

Software # xxxxxxxx
SN: xxxxxxxxxxx
```

- Sul display LCD compaiono le informazioni qui illustrate:

Display con indicazione di stato

```
GG.MM.AAAA        00:00
Non calibrato
Premere tasto START
Stato batteria    93%
```

- Sul display LCD viene visualizzata l'informazione Non calibrato.

- Il display LCD passa automaticamente alla finestra Selezione lingua.

6.3 Selezione della lingua

```
[ Select language ]
English
Deutsch
                Confirm
```

Nota!

Occorre selezionare la rispettiva lingua solo alla prima messa in funzione.

1. Selezionare la lingua desiderata con i relativi [tasti freccia].
2. Confermare con il [tasto multifunzione].
3. Dopo la conferma, sul display LCD viene visualizzato il messaggio [Inserire PIN].

6.4 Inserimento del codice PIN

```
[          Login          ]
        Inserire PIN
            ****
```

Nota!

Il codice PIN di fabbrica deve essere inserito solo alla prima messa in funzione.

Il codice PIN di fabbrica è [0 0 0 0].

Inserimento del codice PIN di fabbrica

1. Selezionare le cifre desiderate con i relativi [tasti freccia] (1) o (2) confermando ogni inserimento con il [tasto multifunzione] (3).

2. Inserire in modo analogo le successive 3 cifre.

3. Confermare l'ultimo inserimento con il [tasto multifunzione] (3). Al termine, sul display LCD viene visualizzata la finestra di inserimento [Modifica PIN].

6.5 Modifica del codice PIN

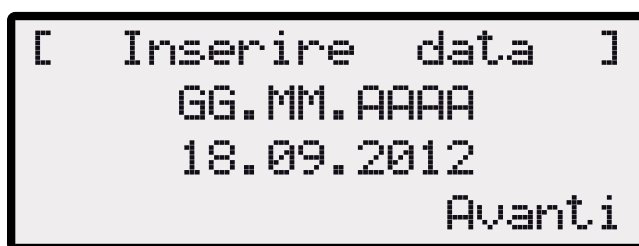
```
[   Modificare PIN   ]
 Inserire nuovo PIN
        ****
Annulla
```

1. Inserire due volte il nuovo PIN.

2. Confermare l'ultimo inserimento con il [tasto multifunzione] (3).

Al termine, sul display LCD viene visualizzata la finestra di inserimento [Data].

6.6 Impostazione/Modifica della data

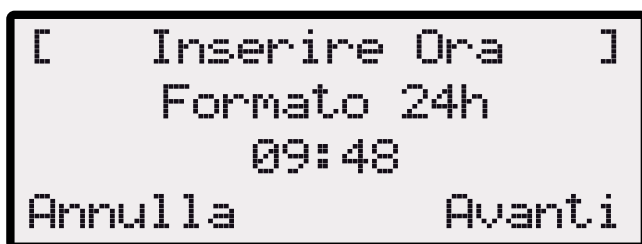
```
[   Inserire   data   ]
      GG.MM.AAAA
      18.09.2012
                Avanti
```

Nota!

Inserire correttamente data e ora, poiché le successive programmazioni dipendono da questi dati.

Quando si inserisce l'anno (AAAA), è sufficiente inserire soltanto le ultime due cifre, poiché le prime due 20XX sono già inserite.

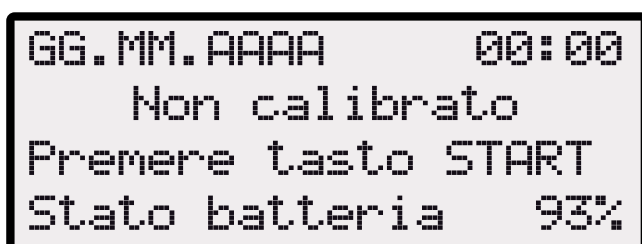
1. Selezionare le cifre desiderate con i relativi [tasti freccia] (1) o (2) confermando ogni inserimento con il [tasto multifunzione] (3).

Dopo la conferma, sul display LCD viene visualizzata la finestra di inserimento [Ora].

6.7 Impostazione/Modifica dell'ora

```
[    Inserire Ora    ]
    Formato 24h
       09:48
Annulla        Avanti
```

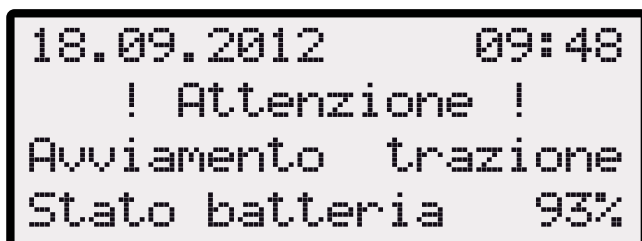
1. Selezionare le cifre desiderate con i relativi [tasti freccia] (1) o (2) confermando ogni inserimento con il [tasto multifunzione] (3).

Al termine, sul display LCD viene visualizzata la finestra di stato [Non calibrato].

```
GG.MM.AAAA      00:00
    Non calibrato
Premere tasto START
Stato batteria    93%
```

6.8 Calibratura

Nota!

Per calibrare il rasaerba robotizzato fare riferimento a pagina 21.

```
18.09.2012      09:48
   ! Attenzione !
Avviamento  trazione
Stato batteria    93%
```

Avvertenza!

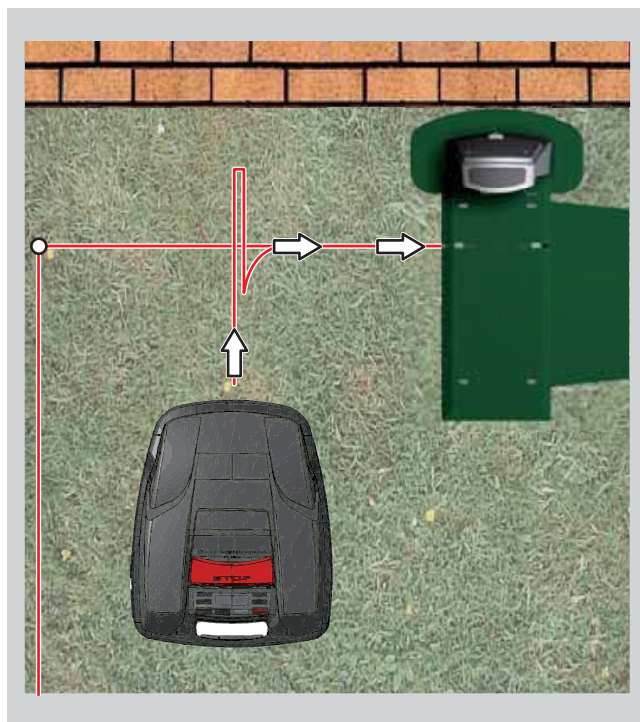
Dopo aver premuto il [tasto START], il motore si avvia.

- Non toccare le parti rotanti.

1. Dopo aver premuto il [tasto START], la procedura automatica di calibratura si avvia.

Sul display LCD lampeggia l'avvertenza **[Motore avviato].**

Procedura di calibratura avviata

```
18.09.2012      09:48
     Calibratura
      Fase [1]
Stato batteria    93%
```

- Il rasaerba robotizzato parte per rilevare l'intensità del segnale procedendo prima in linea retta, poi svolta per tornare nella stazione base.

Nota!

Quando entra nella stazione base, il rasaerba robotizzato deve rimanere fermo. Se, quando entra nella stazione base, il rasaerba robotizzato non aggancia i contatti, continua la marcia lungo il cavo di delimitazione finché non incontra i contatti o non viene interrotta la procedura.

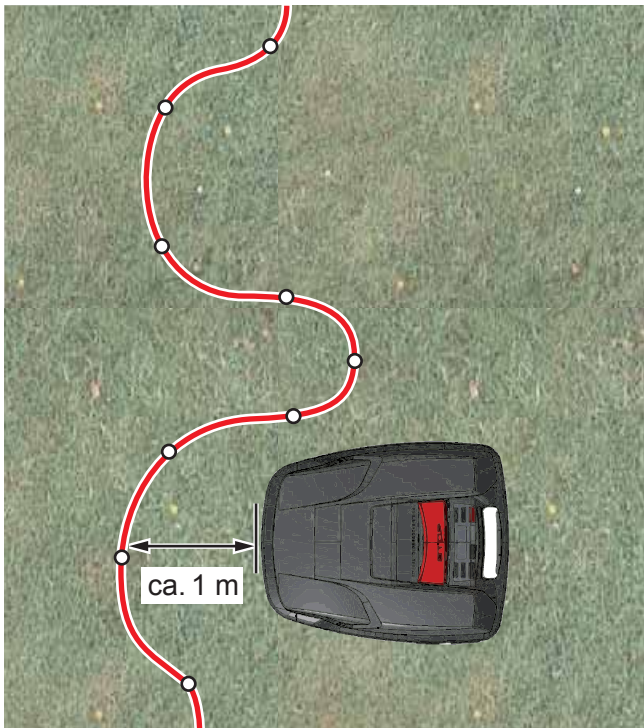
- La batteria del rasaerba robotizzato viene caricata.

Indicazione dopo il percorso di calibratura

- Terminata la messa in funzione, si può procedere alla rasatura con il rasaerba robotizzato utilizzando gli orari di rasatura preimpostati in fabbrica, senza effettuare ulteriori programmazioni.
  - Il programma di rasatura è attivo, la batteria è in carica.
  - Gli orari di rasatura impostati in fabbrica sono i seguenti: Lun. - Ven.: 08:00 - 12:00 e Lun. - Ven.: 14:00 - 18:00

Attenzione!

Regolamenti nazionali possono limitare l'uso della macchina. Osservare gli orari di rispetto del silenzio contemplati dalle ordinanze locali.

Controllo della posa del cavo

1. Posizionare il rasaerba robotizzato a circa 1 metro davanti al cavo di delimitazione.
2. Premere il [tasto HOME], il rasaerba robotizzato si sposta lungo il cavo di delimitazione in direzione di ritorno alla stazione base.
3. Se collide, o se il percorso di posa del cavo di delimitazione è troppo stretto, il rasaerba robotizzato interrompe la marcia.
4. Correggere l'errore, posizionare di nuovo il rasaerba robotizzato a circa 1 m dal cavo di delimitazione e premere di nuovo il [tasto HOME].

Nota!

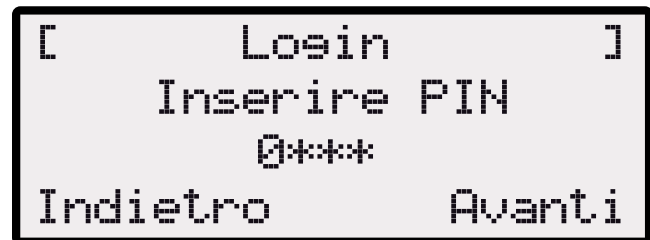
Premendo il [tasto HOME] si disattiva il giorno di rasatura. Premendo il [tasto START] si attiva il giorno di rasatura e ha inizio la rasatura.

6.9 Avvio del rasaerba robotizzato

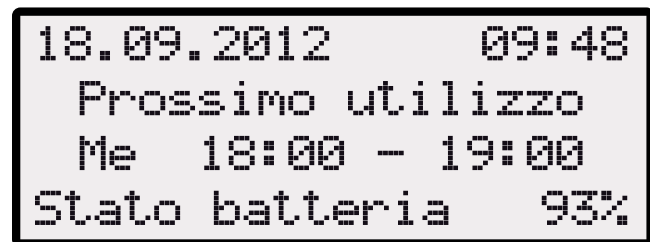
- Accendere il rasaerba robotizzato premendo il [tasto ON/OFF].

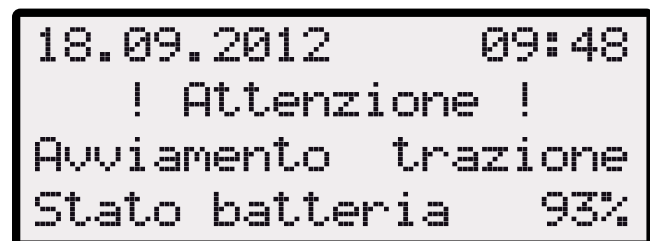
```
    Emak Robomower

Software   # xxxxxxxx
    SN: xxxxxxxxxx
```

Inserimento del codice PIN

```
[        Login        ]
     Inserire PIN
         0***
Indietro        Avanti
```

- A questo punto si deve inserire il codice PIN.

Indicazione Prossimo utilizzo

```
18.09.2012       09:48
  Prossimo utilizzo
  Me   18:00 - 19:00
Stato batteria     93%
```

- Dopo aver inserito il codice PIN, sul display compare l'indicazione [Prossimo utilizzo]. Ora il rasaerba robotizzato è pronto per iniziare a rasare.
- Il rasaerba robotizzato si avvia automaticamente quando viene raggiunta la successiva finestra di rasatura.
- Premendo il [tasto START/PAUSE] si può avviare la rasatura immediatamente.

```
18.09.2012       09:48
    ! Attenzione !
Avviamento  trazione
Stato batteria     93%
```

- Sul display lampeggia l'avvertenza [Motore avviato] e viene emesso un tono di segnalazione.

7 Rasatura

7.1 Consigli per la rasatura

Nota!

- Per sfruttare appieno le capacità del rasaerba robotizzato, si consiglia di far lavorare il rasaerba robotizzato durante le ore più fredde del giorno e durante la notte.

Attenzione!

Regolamenti nazionali possono limitare l'uso della macchina. Osservare gli orari di rispetto del silenzio contemplati dalle ordinanze locali.

- Mantenere costante l'altezza di taglio, compresa tra 3 e 6 cm, senza superare la metà dell'altezza dell'erba.
- Definire di conseguenza gli orari di rasatura.
- Se l'erba è folta e il numero di giri del motore si abbassa notevolmente, aumentare l'altezza di taglio e ripetere più volte la rasatura.

7.2 Impostazione dell'altezza di taglio

1. Premere sulla posizione (1). Così facendo si sblocca il coperchio (2) che può essere ribaltato e aperto verso l'alto.

Nota!

- L'altezza di taglio varia tra 3 e 6 cm di altezza dell'erba.
- L'altezza di taglio può essere regolata in quintupli di 6 mm.

1. Sollevare la leva (2) e ruotarla di un quarto di giro in senso orario verso il simbolo [lucchetto aperto] (1) (vedere anche Guida rapida).

- La regolazione dell'altezza di taglio è sbloccata.
  - Tirare verso l'alto la leva (2): l'altezza di taglio erba aumenta.
  - Spingere in basso la leva (2): l'altezza di taglio erba diminuisce.
- Terminata la regolazione dell'altezza di taglio:
  - Ruotare la leva (2) di un quarto di giro in senso antiorario verso il simbolo [lucchetto chiuso] (1) e farla ingranare.

2. La regolazione dell'altezza di taglio è bloccata.
3. Abbassare la leva (2) e chiudere il coperchio.

7.3 Carica della batteria nel rasaerba robotizzato

Nota!

- La batteria integrata è parzialmente caricata al momento della consegna.
- Non è necessario aumentare la carica, poiché il rasaerba robotizzato è in grado di rasare anche se la batteria è parzialmente carica.
- Quando il livello di carica scende a 0%, il rasaerba robotizzato torna autonomamente nella stazione base e carica la batteria.
- Un'interruzione della carica non danneggia la batteria.
- La temperatura di carica deve essere compresa tra 0 e 40°C.
- A temperature superiori a 45 °C, il circuito di protezione incorporato impedisce la carica della batteria, per evitare di danneggiarla.
- Se la durata utile della batteria si riduce notevolmente, far sostituire la batteria da un rivenditore, tecnico o responsabile del servizio di assistenza autorizzato con una batteria nuova originale.

- Consiglio: Posizionare la stazione base in una posizione ombreggiata.

- Lo stato della batteria è visualizzato sul display (1).

Controllare che i contatti di carica della stazione base siano correttamente agganciati a quelli del rasaerba robotizzato

Avvertenza!

In inverno conservare la batteria in luogo coperto

- Durante un esercizio normale, la batteria del rasaerba robotizzato viene caricata regolarmente.
- La stazione base è provvista di un'elettronica di controllo. Quando la carica è completa (100%), l'elettronica interrompe automaticamente il processo di carica.
- Prima di riporre il rasaerba robotizzato per l'inverno in un luogo coperto, effettuare un'ultima carica.
- Dopo 3 mesi controllare lo stato della batteria; a tale scopo, portare il rasaerba robotizzato sulla stazione base, accenderlo e leggere lo stato della batteria. Se necessario, portare l'apparecchio nella stazione base per effettuare una carica.
- Se la batteria è completamente carica, riporre nuovamente il rasaerba robotizzato.

7.4 Batteria completamente scarica

- Se per invecchiamento o periodo di fermo troppo lungo la carica della batteria dovesse scendere oltre il livello consigliato dal costruttore, non sarà più possibile ricaricarla.
- Far controllare ed eventualmente sostituire la batteria e l'elettronica di controllo dal rivenditore, tecnico o responsabile del servizio di assistenza.

Avvertenza!

Non effettuare interventi di alcun tipo sulla batteria.

8 Programmazione

8.1 Avvio del rasaerba robotizzato

Nota!

Per accedere al menu di programmazione del rasaerba robotizzato, è necessario sempre eseguire questa procedura di avvio.

- Accendere eventualmente il rasaerba robotizzato premendo il [tasto ON/OFF] (1), quindi inserire il codice PIN.
- Dopo l'accensione, vengono visualizzate le informazioni sul prossimo utilizzo, ovvero sulla durata di rasatura attuale

```
18.09.2012        09:48
  Prossimo utilizzo
  Me   18:00 - 19:00
Stato batteria      93%
```

Nota!

L'utilizzo visualizzato può essere l'impostazione di fabbrica, se non è stato ancora programmato un nuovo utilizzo.

Nota!

Il codice PIN può essere anche quello di fabbrica, se durante la calibratura non è stato inserito un codice PIN nuovo.

- Dopo aver inserito il codice PIN, compare nuovamente l'informazione [Prossimo utilizzo].
- A questo punto il rasaerba robotizzato è pronto per la selezione dei programmi e delle impostazioni.

Selezione dei menu

- Dopo l'accensione, è possibile richiamare il menu principale con il [tasto Menu] (1).

8.2 Panoramica

- Il menu principale del rasaerba robotizzato è suddiviso nei seguenti sottomenu:
  - Menu Programmi
  - Menu Impostazioni
  - Menu Informazioni

Menu programmi

Menu impostazioni

Menu informazioni

Nota!

- Avviare il rasaerba robotizzato come descritto.
- Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu desiderata.
- L'asterisco prima della voce di menu indica che quella è la voce di menu attiva.
- Confermare il menu principale desiderato con il [tasto multifunzione di destra]. Si apre il relativo sottomenu.
- Confermare l'applicazione desiderata con il [tasto multifunzione di destra]. Se lo si desidera, cambiare le sottovoci del menu.
- Premendo il [tasto multifunzione di sinistra] si torna alla visualizzazione standard.

9 Menu Programmi

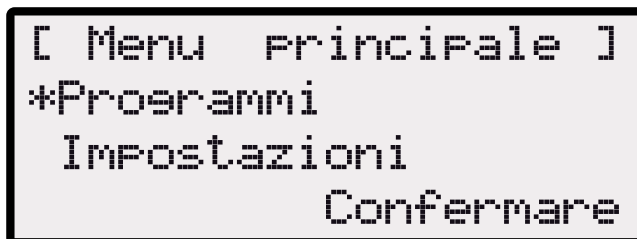
Nota!

Per la descrizione dei tasti funzione, fare riferimento a pagina 5.

- Effettuare le impostazioni nel programma settimanale.
- Programmare i punti di inizio.
- Leggere le Info programma, ad es. programma Rasatura.

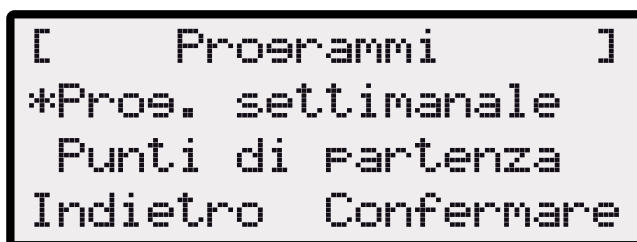
Selezione del programma

- Prima della programmazione si deve eseguire la procedura di avvio, vedere pagina 27.

```
[ Menu  principale ]
*Programmi
 Impostazioni
          Confermare
```

1. Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu Programmi.
2. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].
3. Selezionare i programmi desiderati e confermare con il [tasto multifunzione di destra].

- Il simbolo [X] indica il giorno della settimana attualmente attivo.

9.1 Impostazione del programma settimanale

```
[     Programmi     ]
*Prog. settimanale
 Punti di partenza
Indietro  Confermare
```

1 Nel programma settimanale si impostano i giorni della settimana (2) e gli orari in cui il rasaerba robotizzato deve eseguire autonomamente la rasatura.

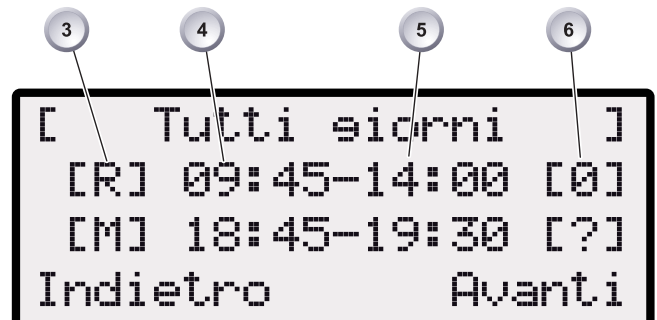
2 Selezionando la voce di menu [Tutti i giorni] (1), il rasaerba robotizzato esegue la rasatura ogni giorno agli orari impostati.

3 Osservare il risultato della rasatura e far durare la rasatura quanto necessario per mantenere un prato ben curato.

4. Con il [tasto freccia] corrispondente, selezionare la voce di menu e confermare con [tasto multifunzione di destra].

Impostazione degli orari di rasatura

1 Selezionare la voce di menu desiderata [Tutti i giorni] con i [tasti freccia], quindi confermare con il [tasto multifunzione di destra].

2. Premere il tasto [Freccia Giù] fino ad evidenziare [Modifica].

1 Selezionare la voce di menu desiderata con i [tasti freccia], quindi confermare con il [tasto multifunzione di destra].

Spiegazione dei caratteri:

- (3) [-] Finestra rasatura disattivata
- (3) [R] Rasatura bordi
  - Il rasaerba robotizzato esegue la rasatura sulla sinistra e sulla destra del cavo di delimitazione posato. Dopo aver rasato i bordi, il rasaerba robotizzato continua a rasare la superficie delimitata.

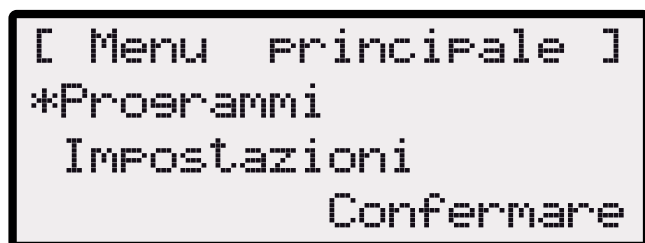
  [M] Rasatura normale

  - Il rasaerba robotizzato esegue la rasatura sulla superficie interna delimitata dal cavo di delimitazione.
- (4) Ora inizio
  - All'ora preselezionata, il rasaerba robotizzato esce dalla stazione base per iniziare la rasatura.

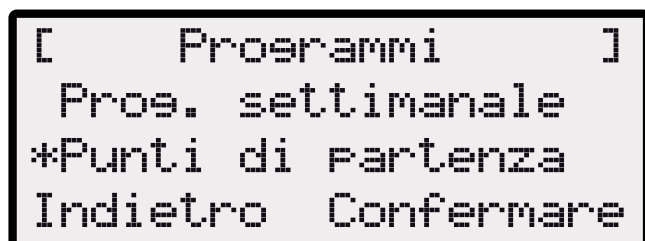
- (5) Ora fine
    - All'ora preselezionata, il rasaerba robotizzato ritorna alla stazione base.
- (6) [0 - 9] Punto di inizio fisso
    - All'ora preselezionata, il rasaerba robotizzato inizia a rasare dal punto di inizio selezionato. Questi punti di inizio possono essere impostati.

      [?] Punto di inizio automatico
    - I punti di inizio vengono cambiati automaticamente (impostazione consigliata).

9.2 Impostazione dei punti di inizio

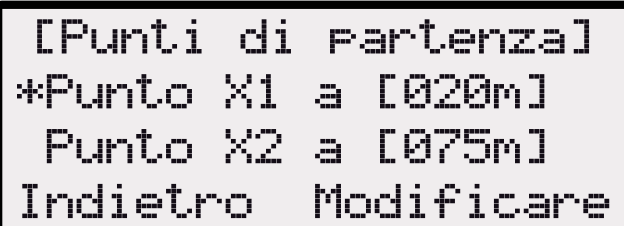
```
[ Menu  principale ]
*Programmi
 Impostazioni
          Confermare
```

1. Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu [Programmi] finché prima della voce stessa non compare l'asterisco.
2. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].

Richiamo dei punti di inizio

```
[    Programmi     ]
 Prog. settimanale
*Punti di partenza
Indietro  Confermare
```

1. Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu [Punti di inizio] finché prima della voce stessa non compare l'asterisco.
2. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].

Nota!

- Normalmente il primo punto di inizio si trova sempre ad 1 metro sulla destra della stazione base e non può essere modificato.
- Gli altri 9 punti di inizio normalmente sono distribuiti lungo l'intero percorso del cavo di delimitazione (dopo la 1° rasatura del bordo o il completamento del circuito).
- Questi punti di inizio si possono modificare e programmare a seconda delle dimensioni e delle condizioni dell'area da rasare.

```
 [Punti di partenza]
*Punto X1 a [020m]
 Punto X2 a [075m]
Indietro  Modificare
```

1. Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu [Punto X*] finché prima della voce stessa non compare l'asterisco.
2. Impostare le distanze desiderate; se necessario impostare altri punti di inizio.
3. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].

- Tornare al menu principale premendo di nuovo il [tasto Menu].

Apprendimento dei punti di inizio

- Avviare il processo premendo il [tasto START/PAUSE].
    - Sul display compaiono le indicazioni. [Apprendi punto inizio]
- Impostare il punto di inizio X.
    - Posizione: Impostare Y m con il [tasto multifunzione di destra].

Nota!

- Non viene impostato alcun punto di inizio.
- Viene misurata la lunghezza del circuito e i punti di inizio vengono distribuiti automaticamente in modo uniforme su tutta la lunghezza.
- I punti di inizio possono essere adattati manualmente.

Italiano

10 Menu Impostazioni

- Impostazione dell'ora
- Impostazione della data
- Impostazione della lingua
- Modifica codice PIN
- Impostazione del tono tasti
- Attivazione o disattivazione del sensore pioggia
- Impostazione ritardo del sensore pioggia
- Attivazione taglio perimetrale
- Impostazione del contrasto display
- Nuova calibratura
- Reset alle impostazioni di fabbrica

10.1 Impostazione dell'ora

Selezione del programma

- Prima di effettuare la programmazione, è necessario eseguire la procedura di avvio (vedere pagina 27).

```
[ Menu  principale ]
 Programmi
*Impostazioni
          Confermare
```

1. Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu [Impostazioni].
2. Richiamare il menu [Ora].
3. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].

```
[   Inserire Ora   ]
    Formato 24h
       09:48
Annulla       Avanti
```

Nota!

Quando si imposta l'ora, selezionare ogni singola cifra finché inizia a lampeggiare.
Inserire correttamente l'ora, poiché le programmazioni successive dipendono da questa impostazione.
Confermare le singole cifre e selezionare ogni cifra successiva con i tasti freccia.

- Le ore vengono visualizzate nel formato 24 h.

1. Selezionare l'ora desiderata con i [tasti freccia] e confermare con il [tasto multifunzione di destra].

- Uscire dall'impostazione premendo 2 volte il [tasto Menu].

10.2 Impostazione della data

Selezione del programma

- Prima di effettuare la programmazione, è necessario eseguire la procedura di avvio (vedere pagina 27).

```
[ Menu  principale ]
 Programmi
*Impostazioni
          Confermare
```

1. Selezionare la voce di programma desiderata con i [tasti freccia] e confermare con il [tasto multifunzione di destra].
2. Richiamare il menu [Data].

Impostazione della data

```
[  Inserire  data  ]
     GG.MM.AAAA
     18.09.2012
              Avanti
```

Nota!

Inserire correttamente la data, poiché le programmazioni successive dipendono da questa impostazione.
Quando si inserisce l'anno (AAAA), è sufficiente inserire soltanto le ultime due cifre, poiché le prime due 20XX sono già inserite.

- La data viene visualizzata nel formato seguente:
  - GG per il giorno
  - MM per il mese
  - AAAA per l'anno

1. Premere una volta brevemente il tasto [Freccia Su]. Al primo posto sul display lampeggia uno [0], oppure premere una volta brevemente il [tasto freccia] (2). Al primo posto sul display lampeggia un [9].
2. Utilizzare il tasto [Freccia Giù] per scendere dal [9], oppure utilizzare il [tasto freccia] per salire fino a che non viene visualizzata la cifra desiderata.
3. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].
4. Inserire le cifre successive desiderate procedendo nello stesso modo, fino a che la data non sarà impostata.
5. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].

- Uscire dall'impostazione premendo 2 volte il [tasto Menu].

10.3 Impostazione della lingua

- Prima di effettuare la programmazione, è necessario eseguire la procedura di avvio (vedere pagina 27).

```
[ Menu  principale ]
 Programmi
*Impostazioni
          Confermare
```

1. Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu [Impostazioni].
2. Richiamare il menu desiderato [Lingua].
3. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].

```
[Modificare  lingua]
* Italiano
  Français
Indietro      Salvare
```

Nota!

Occorre selezionare la rispettiva lingua solo alla prima messa in funzione.

1. Selezionare la lingua desiderata con i relativi [tasti freccia].
2. Confermare con il [tasto multifunzione].
3. Dopo la conferma, sul display LCD viene visualizzato il messaggio [Inserire PIN]

10.4 Altre opzioni di impostazione

Nota!

Per richiamare tutte le altre opzioni di impostazione, si procede in modo analogo.

- Dopo l'accensione è possibile richiamare ogni menu di programma con il [tasto Menu] corrispondente.

1. Selezionare il menu [Impostazioni] nel menu principale.

10.5 Attivazione o disattivazione del tono dei tasti

- Prima di effettuare la programmazione, è necessario eseguire la procedura di avvio, vedere pagina 27.

```
[ Menu  principale ]
 Programmi
*Impostazioni
          Confermare
```

1. Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu [Impostazioni].
2. Richiamare il menu desiderato [Tono tasti].
3. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].
4. Attivare o disattivare i toni dei tasti con il [tasto multifunzione di destra].

- Uscire dall'impostazione premendo 2 volte il [tasto Menu].

10.6 Attivazione o disattivazione del sensore pioggia

- Nella sottovoce Impostazioni selezionare [Sensore pioggia].
- Confermare con il [tasto multifunzione di destra].
- Attivare o disattivare il sensore pioggia con il [tasto multifunzione di destra].

- Uscire dall'impostazione premendo 2 volte il [tasto Menu].

10.7 Impostazione del ritardo del sensore pioggia

Nota!

- La funzione [Ritardo sensore pioggia] serve a far ritardare la nuova uscita del rasaerba robotizzato dalla stazione base, dopo che vi è entrato perché era iniziato a piovere.

1. Nella sottovoce Impostazioni selezionare [Ritardo sensore pioggia].
2. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].
3. Impostare il [Ritardo sensore pioggia].
4. Tornare al menu principale con il [tasto multifunzione di sinistra].

- Uscire dall'impostazione premendo 2 volte il [tasto Menu].

10.8 Modifica del contrasto del display LCD

1. Nella sottovoce Impostazioni selezionare [Contrasto display].
2. Regolare il [Contrasto display] con i [tasti freccia] e confermare con il [tasto multifunzione di destra].

- Uscire dall'impostazione premendo 2 volte il [tasto Menu].

10.9 Reset alle impostazioni di fabbrica

1. Nella sottovoce Impostazioni selezionare [Impostazione di fabbrica].

2 Inserire di nuovo il codice PIN e confermare.

- Uscire dall'impostazione premendo 2 volte il [tasto Menu].

11 Menu Informazioni

- Informazioni sull'hardware, comprendenti, ad esempio
- Nome del prodotto
- Anno di produzione
- Ore di esercizio
- Numero di serie
- Percorso coperto
- Numero della versione software

Nota!

- Il menu Informazioni serve per richiamare diverse informazioni, ad esempio versione del software, versione dell'hardware e impostazioni attuali.
- In questo menu non si possono effettuare impostazioni.

Selezione del programma

- Prima di effettuare la programmazione, è necessario eseguire la procedura di avvio, vedere Avvio del rasaerba robotizzato, vedere pagina 27.

```
[ Menu  principale ]
*Informazioni

          Confermare
```

1. Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu [Informazioni] e confermare con il [tasto multifunzione di destra].

11.1 Informazioni sull'hardware

```
[    Informazioni    ]
*Hardware
 Software
Indietro  Confermare
```

1. Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu [Hardware o Software].
2. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].
3. Richiamare le informazioni per l'hardware o il software.
4. Tornare al menu principale con il [tasto multifunzione di sinistra].

Hardware

[Hardware]
Emak Robomower
Produzione XXXXXXXX
Indietro

- Vengono visualizzati i dati dell'apparecchio.
- Vengono visualizzati le ore di esercizio e il numero di serie.

11.2 Informazioni sul software

- Viene visualizzato il numero di versione del software.

12 Informazioni sui programmi

- Tempo totale settimanale di rasatura.
- Ore a seconda della rispettiva programmazione, giorno della settimana e momento in cui viene eseguita la rasatura.

[Info programma]
Do: 10:00 - 14:00
Do: 18:00 - 19:00
Indietro

- Viene visualizzato l'intero tempo di rasatura impostato per la settimana.

18.09.2012 09:48
Prossimo utilizzo
Me 18:00 - 19:00
Stato batteria 93%

- Viene visualizzato il prossimo utilizzo con il relativo orario.

[Info programma]
Totale settimanale
Taglio 0:00
Indietro

- Viene visualizzato il monte ore totale impostato per la rasatura.

13 Trasporto

- In caso di trasporto entro l'area di rasatura:

1. Fermare il rasaerba robotizzato premendo il [tasto STOP] (2).
2. Spegnere il rasaerba robotizzato premendo il [tasto ON/OFF] (1).

Cautela!

Lesioni causate da lame di taglio!

- Le lame impiegano 2 secondi ad arrestarsi!
- Il disco portalame deve essere rivolto in direzione opposta al corpo.

3. Trasportare il rasaerba robotizzato soltanto per l'impugnatura (1).

14 Avvertenza

Avvertenza!

Lesioni causate da lame di taglio!

- Spegnere sempre il rasaerba robotizzato con il [tasto ON/OFF] prima di qualsiasi intervento di manutenzione o riparazione.
- Indossare sempre guanti da lavoro, quando si devono eseguire operazioni di manutenzione e pulizia.
- Scollegare il trasformatore dalla stazione base.

Attenzione!

Danni all'elettronica/impianto elettrico causati da pulizia non adeguata!

- Per pulire il rasaerba robotizzato non utilizzare apparecchi ad alta pressione e acqua. Eventuale acqua penetrata nell'apparecchio può distruggere interruttori, batteria, motori e circuiti stampati.

- Fare eseguire le riparazioni (tranne la sostituzione delle lame) da officine specializzate ed autorizzate.

Obbligo da parte dell'utente:

1. Dalle 100 alle 200 ore di lavoro, riportare il rasaerba robotizzato in officina per:
   - Controllo serraggio viti
   - Controllo generale della programmazione ed eventuali errori
2. Dopo 500 e 2500 ore di lavoro, riportare il rasaerba robotizzato in officina per:
   - Controllo generale serraggio viti e parti meccaniche
   - Controllo statistiche errori
   - Controllo stato batteria
   - Controllo cuscinetti ruote
   - Controllo lama e verifica eventuali danneggiamenti
   - Controllo e pulizia generale

Operazioni da effettuare periodicamente da parte dell'utente

- Pulire a fondo una volta la settimana il rasaerba robotizzato con una scopa o un panno, eventualmente utilizzare uno spray di pulizia. Sporco non rimosso può compromettere il funzionamento dell'apparecchio.
- Controllare una volta la settimana se le lame di taglio sono danneggiate.

14.1 Controllo dello scorrimento delle ruote

1. Una volta la settimana pulire a fondo le aree intorno alle ruote (1) utilizzando una scopa o un panno.

2. Verificare il corretto rotolamento e la sterzabilità delle ruote (1). Se le ruote (1) non girano liberamente, devono essere regolate o sostituite.

14.2 Controllo/Pulizia dei contatti

- Ispezionare le superfici dei contatti (1) sul rasaerba robotizzato, per verificare se sono sporche.

- Se necessario, pulire le superfici dei contatti (1) del rasaerba robotizzato con un panno.

- Se sulle superfici dei contatti sono presenti tracce di bruciatura, significa che il contatto di carica non è ottimale.
  - Curvare verso l'esterno le molle della stazione base.

14.3 Controllo/Pulizia della stazione base

1. Sfilare la spina del trasformatore.

2. Ispezionare i contatti (1) della stazione base per verificare se sono sporchi.

3. Se necessario, pulire i contatti (1) della stazione base con un panno.

4. Spingere i contatti (1) in direzione della stazione base, quindi rilasciarli. I contatti (1) devono tornare nella posizione iniziale.

5. Se i contatti (1) non tornano nella posizione iniziale, farli controllare o riparare da un Centro di Assistenza Tecnica.

14.4 Pulizia del telaio

- Pulire a fondo il piatto di taglio (1) e la guida (2) utilizzando una scopa o un panno.

15 Riparazione

Avvertenza!

Lesioni causate da lame di taglio!

- Spegnere il rasaerba robotizzato con il [tasto ON/OFF] prima di qualsiasi intervento di manutenzione o riparazione.
- Indossare sempre guanti da lavoro, quando si devono eseguire operazioni di manutenzione e pulizia.
- Scollegare il trasformatore dalla stazione base.

Attenzione!

Danni causati da riparazione non corretta!

- Non saldare, raddrizzare o modificare la forma di apparati di taglio danneggiati nel tentativo di ripararli. Queste operazioni possono determinare il distacco dell’apparato di taglio e provocare lesioni gravi o letali.

15.1 Sostituzione del disco portalame

1. Appoggiare il rasaerba robotizzato con le lame di taglio (3) rivolte verso l'alto.
2. Tenere fermo il disco portalame (2).
3. Svitare le tre viti (1).
4. Sfilare il disco portalame (2) con le lame di taglio (3).
5. Applicare il disco portalame (2) con le lame di taglio (3).
6. Tenere fermo il disco portalame (2).
7. Avvitare e serrare viti nuove (1).

Sostituzione del fusibile del trasformatore

Avvertenza!

Pericolo di incendio dovuto a fusibile errato o bypass del fusibile.

- Utilizzare essenzialmente un fusibile con stesso amperaggio.
- Non bypassare mai il fusibile.

1. Sfilare la spina del trasformatore.
2. Spingere con cautela la chiusura a baionetta (1) all'interno e contemporaneamente aprirla ruotandola con un cacciavite per viti a intaglio in senso antiorario. La chiusura a baionetta (1) salta fuori con facilità.
3. Sostituire il fusibile e chiudere la chiusura a baionetta (1) ruotandola con il cacciavite in senso orario.

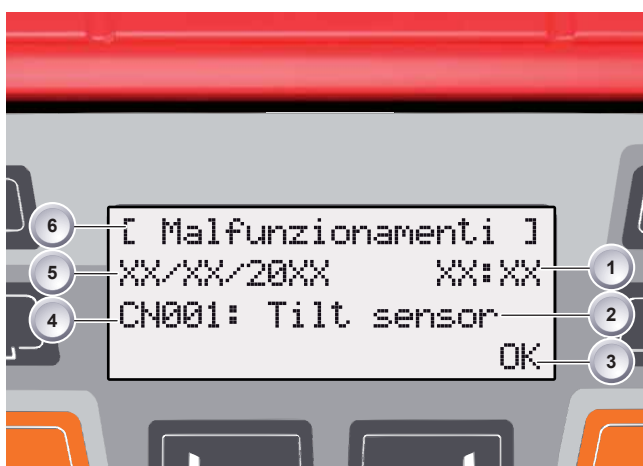
16 Dati tecnici

Dati rasaerba robotizzato		
Lunghezza in mm	600	
Larghezza in mm	490	
Altezza in mm	245	
Peso in kg	ca. 8	
Sistema rasatura	elettrico con 2 lame di taglio	
Motore lame di taglio 1/min	3400	
Altezze di taglio in mm	30 - 60	
Regolazione altezza di taglio, a 5 livelli, in mm	6 mm per livello	
Larghezza di taglio in mm	300	
Superficie max tosabile in m^2	ca. 1200	
Angolo di pendenza max della superficie da rasare in %	35	
Distanza cavo di delimitazione da linea di confine (parete/siepe)	ca. 20 cm	
Dati stazione base/trasformatore		**Secondario**
Tensione allacciata stazione base	230 V 16 A 50 HZ	Contatti
Tensione di carica max in Volt	29,4 V	27 V AC / 2,2 A
Intensità corrente in Ampere	4 A	60 VA
Potenza attiva in Watt	30 - 60	
Emissioni sonore		
Intensità misurata in db(A)	63	
Intensità garantita in db(A)	69	
Batteria		
Tensione in V	25,9	
Capacità in Ah	3,2	
Energia in Wh	82,88	
Temperatura di carica massima in gradi Celsius	40 °C	

17 Guida ai rimedi in caso di guasti

17.1 Esempi di messaggi di guasto

Nota!

- La batteria e il motore del rasaerba robotizzato sono controllati da un'elettronica che visualizza i guasti e lo stato sul display LCD.

1	Ora	4	Codice guasto
2	Messaggio di guasto	5	Data
3	Campo d'azione	6	Indicazione guasto

Nota!

Se questa indicazione ricompare, non è più possibile proseguire l'attività. Far controllare il rasaerba robotizzato da un Centro di Assistenza Tecnica.

17.2 Ricerca dei guasti

Se il rasaerba robotizzato non funziona regolarmente, si consiglia di attenersi alle indicazioni seguenti. Se il guasto non compare in questo elenco, o non è possibile individuarlo con esattezza, rivolgersi presso un Centro Assistenza Autorizzato.

Messaggi di guasto	Causa probabile	Rimedio
Bassa tensione batteria	Cavo di delimitazione difettoso, rasaerba robotizzato non trova la stazione base.	Controllare se sono presenti interruzioni nel cavo di delimitazione, eventualmente far effettuare la misurazione da un Centro Assistenza Autorizzato
	Batteria esaurita.	Superata le durata utile della batteria. Far sostituire la batteria da un Centro Assistenza Autorizzato
	Elettronica di carica difettosa.	Far controllare l'elettronica di carica da un Centro Assistenza Autorizzato.
	Il rasaerba robotizzato non si innesta nei contatti di carica.	Posizionare manualmente il rasaerba robotizzato nella stazione base e controllare se i contatti di carica sono collegati. Far controllare il meccanismo a molla dei contatti di carica da un Centro Assistenza Autorizzato. Far sostituire contatti di carica distorti o rotti da un Centro Assistenza Autorizzato.
Codice PIN errato	È stato inserito un codice PIN errato.	Inserire il codice PIN corretto. Sono ammessi tre tentativi, dopo di che occorre inserire un codice PUK.
Codice di errore CN07	Motore del tosaerba surriscaldato.	Spegnere e riaccendere il rasaerba robotizzato. Se il messaggio di guasto ricompare, non proseguire nell'utilizzo. Far controllare il rasaerba robotizzato da un Centro Assistenza Autorizzato.
Codice di errore CN008: Segnale Loop	Spina di rete del trasformatore non inserita.	Inserire la spina di rete del trasformatore.
	Interruzione nel cavo di delimitazione.	Riparare il cavo di delimitazione.
	Fusibile della stazione base difettoso.	Sostituire il fusibile della stazione base.
	Trasformatore difettoso.	Sostituire il trasformatore.
	Cavo di delimitazione affossato eccessivamente.	Correggere la profondità di posa del cavo di delimitazione.
Codice di errore CN023: Sensore di pendenza attivato.	Sensore di pendenza attivato.	Posizionare il rasaerba robotizzato su una superficie piana, premere il tasto di conferma.
Codice di errore CN011 - 22: Sensore di pendenza	Sensore di pendenza.	Contattare un Centro Assistenza Autorizzato.

Messaggi di guasto	Causa probabile	Rimedio
Codice di errore CN0XX: Sovratemperatura processo di carica	Temperatura batteria superiore a 40 °C.	Non lasciare il rasaerba robotizzato sulla stazione base, eventualmente rimuoverlo dalla stazione base. Non proseguire la carica della batteria. Spegnere il rasaerba robotizzato premendo il [tasto ON/OFF].
Codice di errore CN047: Sovratemperatura	Temperatura batteria superiore a 55 °C. Lampeggiano alternate le indicazioni [Esercizio ritardato] e [Ora rasatura attuale].	Interrompere la rasatura. Non porre il rasaerba robotizzato sulla stazione base. Non proseguire la carica della batteria. Spegnere il rasaerba robotizzato dal [tasto ON/OFF] e lasciar raffreddare la batteria.
	Temperatura batteria superiore a 60 °C.	Lo spegnimento d'emergenza viene effettuato dall'elettronica di controllo. Non porre il rasaerba robotizzato sulla stazione base. Non proseguire la carica della batteria, spegnere il rasaerba robotizzato dal [tasto ON/OFF] e lasciar raffreddare la batteria.
Codice di errore CN048: Sottotemperatura	Temperatura batteria inferiore a 0 °C.	Funzionamento impossibile.
Codice di errore CN049: Sottotemperatura	Temperatura batteria inferiore a -20 °C. Spegnimento di emergenza	Funzionamento impossibile.
Codice di errore CN0XX: Sovratemperatura	Temperatura motore tosaerba superiore a 80 °C Lampeggiano alternatamente [Esercizio ritardato] e [Ora rasatura attuale].	Interrompere la rasatura. Mettere il rasaerba robotizzato sulla stazione base. Spegnere il rasaerba robotizzato premendo il [tasto ON/OFF].
Il motore del tosaerba non gira.	Batteria difettosa.	Caricare la batteria o farla sostituire da un Centro Assistenza Autorizzato.
Rasatura finale non uniforme.	Il tempo di lavoro impostato per il rasaerba robotizzato è troppo breve, inferiore a 1 ora.	Programmare un tempo di lavoro più lungo.
	Area da rasare troppo ampia.	Programmare un tempo di lavoro più lungo. Ridurre l'area da rasare.
	Rapporto altezza di taglio / altezza erba non congruo.	Aumentare l'altezza di taglio. Quindi ridurre gradualmente l'altezza di taglio fino a raggiungere l'altezza desiderata.
	Le lame di taglio non sono affilate.	Sostituire le lame di taglio e le relative viti. Far affilare e montare con nuove viti le lame di taglio da un Centro Assistenza Autorizzato.
	L'erba blocca o impedisce la rotazione del disco portalame o dell'albero motore.	Rimuovere l'erba e accertarsi che il disco portalame ruoti liberamente. Se il disco portalame continua a non ruotare liberamente, smontarlo, pulirlo e rimontarlo utilizzando viti nuove.
Il rasaerba robotizzato esegue la rasatura ad un orario errato.	Regolare l'ora sul rasaerba robotizzato.	Per l'impostazione dell'ora, fare riferimento a Modifica dell'ora a pagina 23.
	Ora di inizio e ora di fine rasatura inserite non correttamente.	Reimpostare ora di inizio e fine, fare riferimento a Modifica dell'ora a pagina 29.
Il rasaerba robotizzato vibra.	Squilibrio nella lama di taglio o nel suo azionamento.	Controllare lama di taglio e portalame, eventualmente sostituire.

17.3 Guida interattiva

- Per la guida interattiva alla programmazione, è possibile effettuare la scansione di un codice QR, ad esempio con uno smartphone.
- Per poter effettuare questa operazione, è necessaria un'applicazione scaricabile dal provider del proprio smartphone. Il costo di questo servizio dipende dal rispettivo provider.
- Effettuata la scansione, viene effettuato un inoltro alla pagina web selezionata per lo specifico argomento da consultare.
- Clienti che non hanno la possibilità di utilizzare il codice QR, possono selezionare l'indirizzo per l'assistenza dalla pagina http://www.efco.it.
- I costi per l'utilizzo del link o del codice QR dipendono dal provider della rete mobile.

18 Certificato di garanzia

Questa macchina è stata concepita e realizzata attraverso le più moderne tecniche produttive. La Ditta costruttrice garantisce i propri prodotti per un periodo di 24 mesi dalla data del primo acquisto.

Condizioni generali di garanzia

1) La garanzia viene riconosciuta a partire dalla data d'acquisto. La Ditta costruttrice tramite la rete di vendita ed assistenza tecnica sostituisce gratuitamente le parti difettose dovute a materiale, lavorazioni e produzione. La garanzia non toglie all'acquirente i diritti legali previsti dal codice civile contro le conseguenze dei difetti o vizi causati dalla cosa venduta.
2) Il personale tecnico interverrà il più presto possibile nei limiti di tempo concessi da esigenze organizzative.
3) **Per richiedere l'assistenza in garanzia è necessario esibire al personale autorizzato il sotto riportato certificato di garanzia timbrato dal rivenditore, compilato in tutte le sue parti e corredato di fattura d'acquisto o scontrino fiscalmente obbligatorio comprovante la data d'acquisto.**
4) La garanzia decade in caso di:
   - Assenza palese di manutenzione,
   - Utilizzo non corretto del prodotto o manomissioni,
   - Utilizzo di parti di ricambio o accessori non originali,
   - Interventi effettuati da personale non autorizzato.
5) La Ditta costruttrice esclude dalla garanzia i materiali di consumo e le parti soggette ad un normale logorio di funzionamento (batterie, lame di taglio, cavi, connettori, etc…).
6) La garanzia della batteria è limitata solo ai difetti di fabbricazione durante la prima messa in moto del prodotto.
7) La garanzia esclude gli interventi di aggiornamento e miglioramento del prodotto.
8) La garanzia non copre la messa a punto e gli interventi di manutenzione che dovessero occorrere durante il periodo di garanzia.
9) Eventuali danni causati durante il trasporto devono essere immediatamente segnalati al trasportatore pena il decadere della garanzia.
10) La garanzia non copre danni alla verniciatura riconducibili alla normale usura.
11) La garanzia non copre eventuali danni, diretti o indiretti, causati a persone o cose da guasti della macchina o conseguenti alla forzata sospensione prolungata nell'uso della stessa.

MODELLO

DATA

SERIAL No

CONCESSIONARIO

ACQUISTATO DAL SIG.

Non spedire! Allegare solo all'eventuale richiesta di garanzia tecnica.

19 Smaltimento

Danni all'ambiente!

Non smaltire insieme ai rifiuti domestici il rasaerba robotizzato **in disuso, le batterie e i componenti elettronici.**

- Per lo smaltimento attenersi alle prescrizioni locali.

Ai sensi delle Direttive 2002/95/CE, 2002/96/CE e 2003/108/CE, relative alla riduzione dell'uso di sostanze pericolose nelle apparecchiature elettriche ed elettroniche, nonché allo smaltimento dei rifiuti

Il simbolo del cassonetto barrato riportato sull'apparecchiatura indica che il prodotto alla fine della propria vita utile **deve** essere raccolto separatamente dagli altri rifiuti.

L'utente dovrà, pertanto, conferire l'apparecchiatura giunta a fine vita agli idonei centri di raccolta differenziata dei rifiuti elettronici ed elettrici, oppure riconsegnarla al rivenditore al momento dell'acquisto di una **nuova apparecchiatura di tipo equivalente, in ragione di uno a uno.**

L'adeguata raccolta differenziata per l'avvio successivo dell'apparecchiatura dismessa al riciclaggio, al trattamento e allo smaltimento ambientalmente compatibile contribuisce ad evitare possibili effetti negativi sull'ambiente e sulla salute e favorisce il riciclo dei materiali di cui è composta l'apparecchiatura.

Lo smaltimento abusivo del prodotto da parte dell'utente comporta l'applicazione delle sanzioni previste dalla legislazione nazionale.

Nota!

- La batteria è collaudata secondo le normative UN. Pertanto, la batteria, sia a sé stante, sia ancora inserita nel rasaerba robotizzato è soggetta alle normative nazionali e internazionali sulle merci pericolose.
- Smaltire la batteria solo se completamente scarica.
- L'utilizzatore è tenuto a restituire anche la batteria.
- **ATTENZIONE!** Rendere l'apparecchio inutilizzabile prima di consegnarlo per lo smaltimento. Per evitare incidenti rimuovere il connettore di sicurezza e il cavo elettrico del motore.

20 Dichiarazione di conformità

Il sottoscritto, **Emak spa via Fermi, 4 - 42011 Bagnolo in Piano (RE) ITALY** dichiara sotto la propria responsabilità che la macchina:

1. Genere: rasaerba robotizzato
2. Marca Efco, Tipo Sirius
3. Identificazione di serie 651 XXX 0001 ÷ 651 XXX 9999

è conforme alle prescrizioni delle direttive:
2006/42/CE - 2004/108/CE,
è conforme alle disposizioni delle seguenti norme armonizzate:
EN 60335-1 / IEC 60335-2-107 / EN 55014-1 / EN 55014-2 / EN 61000-3-2 / EN 61000-3-3 / EN 61000-3-3/A1
Tipo di dispositivo di taglio: lama rotativa.
Larghezza di taglio: 30 cm
Documentazione Tecnica depositata in Sede Amministrativa: Direzione Tecnica

Fatto a Bagnolo in Piano (RE) Italy - via Fermi, 4
Data: 01/10/2012

Fausto Bellamico - President

Il sottoscritto, **Emak spa via Fermi, 4 - 42011 Bagnolo in Piano (RE) ITALY** dichiara sotto la propria responsabilità che la macchina:

1. Genere: Trasformatore di corrente
2. Marca Ulmer Trasformatorenbau, Tipo alimentazione monofase NTEV60

è conforme alle prescrizioni delle direttive: 2006/95/CE,
è conforme alle disposizioni delle seguenti norme armonizzate: 60335-2-29

Documentazione Tecnica depositata in Sede Amministrativa: Direzione Tecnica

Fatto a Bagnolo in Piano (RE) Italy - via Fermi, 4
Data: 01/10/2012

Fausto Bellamico - President